

# YK500XGLP

防塵・防滴仕様

●アーム長 500mm ●最大可搬質量 4kg

## ■注文型式

**YK500XGLP-150** **S** **RCX340-4**

ロボット本体	Z軸ストローク 150:150mm	ツールフランジ 無記入:なし F:あり	中通しシャフト S:あり	ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m	適用コントローラ/ 制御軸数	安全規格	オプションA (OP.A)	オプションB (OP.B)	オプションC (OP.C)	オプションD (OP.D)	オプションE (OP.E)	アッパ バッテリー
--------	----------------------	---------------------------	-----------------	--------------------------------------	-------------------	------	------------------	------------------	------------------	------------------	------------------	--------------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ **P.678**

## ■基本仕様

		X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長	250 mm	250 mm	150 mm	—
	回転範囲	±129°	±144°	—	±360°
モータ出力 AC		200 W	150 W	50 W	100 W
減速機構	伝達方式	直結			
	モータ～減速機 減速機～出力	直結			
繰り返し位置決め精度*1		±0.01 mm		±0.01 mm	±0.004°
最高速度		5.1 m/sec		1.1 m/sec	1020°/sec
最大可搬質量		4 kg			
標準サイクルタイム:2kg可搬時*2		0.66 sec			
R軸許容慣性モーメント*3		0.05 kgm <sup>2</sup>			
保護等級*4		IP65 (IEC60529)相当			
ユーザ配線		0.2 sq × 10 本			
ユーザ配管(外径)		φ4 × 4			
動作リミット設定		1.ソフトリミット		2.メカストッパ(X, Y, Z軸)	
ロボットケーブル長		標準:3.5 m		オプション:5 m, 10 m	
本体質量		25 kg			

\*1. 周囲温度一定時の値です(X, Y軸)。  
 \*2. 上下移動25mm, 水平移動300mmの往復動作時(粗位置決めアーチモーション)。  
 \*3. 先端質量, R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。  
 \*4. ジャバラ部へ直接噴流がかかる使用は行わないでください。水以外に対する防滴性に関しては弊社までお問い合わせください。

## ■適用コントローラ

コントローラ	電源容量 (VA)	運転方法
RCX340	1000	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

\* 可動範囲は、X, Y軸のメカストッパの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲) 詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。  
 \* 精度良く基準座標を設定するには、基準座標設定治具(オプション)を使用して行ないます。詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

マニュアル(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。  
<https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>

## YK500XGLP

**ユーザ配線用コネクタ**  
 (1~10番使用可能、ケーブルクランプサイズφ13.1~15)  
 使用しない場合は付属のキャップをかぶせてください。

**ユーザ配管1(φ4黒)**  
 ユーザ配管を使用しない場合は付属の埋栓をしてください。

**ユーザ配管2(φ4赤)**  
 ユーザ配管3(φ4青)  
 ユーザ配管4(φ4白)

**4-M3×0.5 深さ5**  
 (R軸原点との位相関係なし)  
 配線配管クランプ用ですので  
 大きな負荷を付けてないで  
 ください。

**中空径φ11**

**この動作範囲内側限界よりも  
 内側ではZ軸ジャバラがベース  
 に、または、アームがマシン  
 ハーネスに当たりますので  
 動作させないでください。**

**上記動作範囲でベースフランジ部、ロボットケーブルとスプライン、  
 ジャバラ、ツールフランジが干渉する位置は使用できませんので  
 ご注意ください。  
 ・X軸メカストッパ位置:131°  
 ・Y軸メカストッパ位置:146°**

**ユーザ配管1(φ4黒)**  
**ユーザ配管2(φ4赤)**  
 ユーザ配管を使用しない場合は付属の埋栓をしてください。

**使用しませんので継手に付属の埋栓をしてください。**

**ユーザ配線用コネクタ  
 (1~10番使用可能、ケーブルクランプサイズφ13.1~15)  
 使用しない場合は付属のキャップをかぶせてください。**

**ユーザ用タップ 6-M3×0.5 深さ6**  
 ここに付くツール質量は先端質量に  
 含めてください。

**R32 (ケーブル最小曲げ半径)**  
 ケーブルは可動させないで  
 ください。

**ベース背面にはメンテナンス上の  
 十分なスペースを確保してください。**

**ユーザツール取付範囲**

**Z軸先端形状**

垂直多関節ロボット
YA
ユニコンパネモーター
LCM
単軸ロボット
CX
モータレス単軸
Robonity
小型単軸ロボット
TRANSERO
単軸ロボット
FLIP-X
ユニコンパネモーター
PHASER
面交ロボット
XY-X
スカラロボット
YK-X
ヒック&スライズ
YP-X
クリーン
クリーン
コントローラ
INFORMATION
各種情報
全方位/
タインニー
小型/中型
大型
壁取付キ
アンバー
防塵防滴

YK500XGLP ツールフランジ取付仕様

